

165982

165982

MEMORIA DESCRIPTIVA

D. Pablo SERRACANT RIBA.- BARCELONA



165182

PATENTE DE INTRODUCCION

por 10 años

para "Un mecanismo de polea variable para transmitir velocidades graduables"-----

a favor de Don Pablo SERRACANT RIBA, de nacionalidad y residencia españolas.

MEMORIA DESCRIPTIVA

5 La patente de introducción a que se refiere la presente memoria descriptiva está destinada a garantizar la explotación exclusiva de un mecanismo que tiene por objeto obtener en una misma polea una graduación para aplicar las correas sin fin de transmisión de tal modo que la aplicación pueda tener lugar en la polea mediante circunferencias de tangenciabilidad de radio variable para conseguir que, transmitido el movimiento a otra polea de radio fijo, esta transmisión pueda tener lugar a voluntad con diversidad de velocidades.

15 El mecanismo de que se trata es especialmente aplicable a la transmisión de movimiento a los telares mecánicos, con objeto de que éstos puedan funcionar a la velocidad requerida según la clase de materias que se emplean para obtener los tejidos en dichos telares.

Dicho mecanismo se realiza disponiendo la polea



- 2 - 105.02

variable de tal manera que se constituya con un plato fijo, el cual tiene la superficie de adaptación de la correa dispuesta inclinadamente para que pueda resbalar en la misma dicha correa, que al efecto es de sección trapezoidal; este plato fijo es solidario a un macho fileteado en cuyo filete se acopla otra parte simétrica de la polea y una contratuerca de fijación de esta parte, disponiéndose entre dichas dos partes simétricas de polea un plato de movimiento giratorio con el resto de la polea y que puede desplazarse por deslizamiento sobre su eje, el cual plato complementa la formación de dos canales idénticos en la polea de referencia.

Una variante del mecanismo consiste en que, en vez de un solo plato con movimiento giratorio y desplazable por deslizamiento sobre su eje, se disponen una pluralidad de dichos platos para que el mecanismo de transmisión pueda utilizarse para fuerzas más considerables, aumentándose el número de correas aplicadas al referido mecanismo.

En el dibujo adjunto (figura 1) se representa, a título de ejemplo no limitativo y en sección diametral, un caso de ejecución de un mecanismo de polea de los que constituyen el objeto de la patente de introducción de referencia.

En la figura 2 se demuestra una variante con una pluralidad de platos deslizables.

Hay que tener en cuenta que en la figura 1 la mitad superior representa la polea en posición de los tres platos componentes algún tanto separados, y la otra mitad o sea la inferior demuestra la polea con dichos tres platos juntos.

En 1 se encuentra el eje, que es una prolongación del que corresponde al motor, por ejemplo eléctrico, que se emplea para dar movimiento al telar.

En el eje 1 está montado un plato 2 de forma cóncava que tiene la superficie 3 interna presentando inclinación, y dicho plato 2 forma cuerpo solidario con un macho 4 fileteado en el cual está atornillado el cubo de otro plato 5, simétrico al 2, y una contratuerca 6 que sirve para fijar en las posiciones requeridas el plato 5.

Entre los platos 2 y 5 está montado un disco 7, que tiene movimiento giratorio junto con una prolongación 8 del plato 5, y además un movimiento deslizante sobre la propia prolongación 8, a cual efecto va montado en la misma mediante una chaveta 8' fija por un torni-

185582



- 3 -

5 llo 8' a la referida prolongación 8, la cual chaveta se
acopla con una canal 7' practicada en el cuerpo del pla-
to 7, tal como se demuestra en la mitad superior del di-
bajo. El disco 7 presenta unas inclinaciones respecti-
vamente simétricas con las de los platos 2 y 5, de modo
10 que en 9 y 10 se forman unos huecos convergentes hacia
el eje geométrico de giro, en los cuales se adaptan las
correas de sección trapezoidal 11 que sirven de órganos
sin fin para transmitir movimiento a la polea fija del
telar, que ha de llevar las ranuras correspondientes.

15 Se comprende que con la penetración mayor o menor
de la correa 11 en el interior de los huecos 9 y 10 cam-
bia el radio de acción de la polea descrita, y transmite
el movimiento del motor al telar con menor o mayor velo-
cidad tangencial.

El eje 1 lleva en un extremo 12 una prolongación,
en la cual se dispone una línea en espiral con las indi-
caciones de las velocidades variables que han de ser
transmitidas al telar.

20 En la figura 2 se demuestra la mitad superior de
un caso de ejecución del mecanismo de polea variable que
en este caso lleva tres platos rotativos y deslizables
7'', 7'', 7'', con aplicación de cuatro correas 11', 11',
11', 11', para transmitir trabajo mecánico de mayor con-
sideración que en el caso representado en la figura 1.

25 Es posible en el mecanismo descrito suprimir las
chavetas como 8' que unen los platos deslizables con los
ejes con que giran, utilizando para este giro simplemen-
te el arrastre tangencial que se produce entre las co-
rreas y dichos platos deslizables.

30 Todo lo que hemos dicho en el ejemplo represen-
tado con relación a un telar, ha de entenderse aplica-
ble a cualquier otra máquina que deba recibir movimien-
to variable en su velocidad de trabajo.

N O T A

35 Por la patente de introducción a que se refiere
la presente memoria descriptiva se REIVINDICA:

40 1.- La explotación exclusiva de un mecanismo de
polea variable para transmitir velocidades graduables,
caracterizándose dicho mecanismo por la constitución de
la polea variable con un plato fijo, el cual tiene la
superficie de adaptación de la correa dispuesta inclina-
damente para que pueda resbalar en la misma dicha correa,

185.82



- 4 -

5 que al efecto es de sección trapeoidal; este plato fijo es solidario a un macho fileteado en cuyo filete se acco-
pla otra parte simétrica de la polea y una contratuerca de fijación de esta parte, disponiéndose entre dichas
dos partes simétricas de polea un plato de movimiento de deslizamiento sobre su eje, complementando este plato
intermedio la formación de dos canales idénticos de anchura variable en la polea de referencia.

10 2.- La explotación exclusiva del mecanismo con-
signado en la reivindicación precedente, con la varian-
te de que en vez de un solo plato con movimiento girato-
rio y desplazable por deslizamiento sobre su eje, se
15 disponen una pluralidad de dichos platos para que el me-
canismo de transmisión pueda utilizarse para fuerzas
más considerables, aumentándose el número de correas
aplicadas al referido mecanismo.

20 3.- La explotación exclusiva del objeto de la
patente, sean cuales fueren las circunstancias que con-
curran con su esencialidad definida en las anteriores
reivindicaciones, cual objeto es:

"Un mecanismo de polea variable para transmitir
velocidades graduables".

Consta la presente memoria de cuatro hojas fo-
liadas, escritas por una sola cara.

Barcelona, 22 de Abril de 1944.

P. p. de Don Pablo SERRACANT RIBA,

165982

D. PABLO SERRACANT RIBA.

Hoja Única.

FIG.1

165982

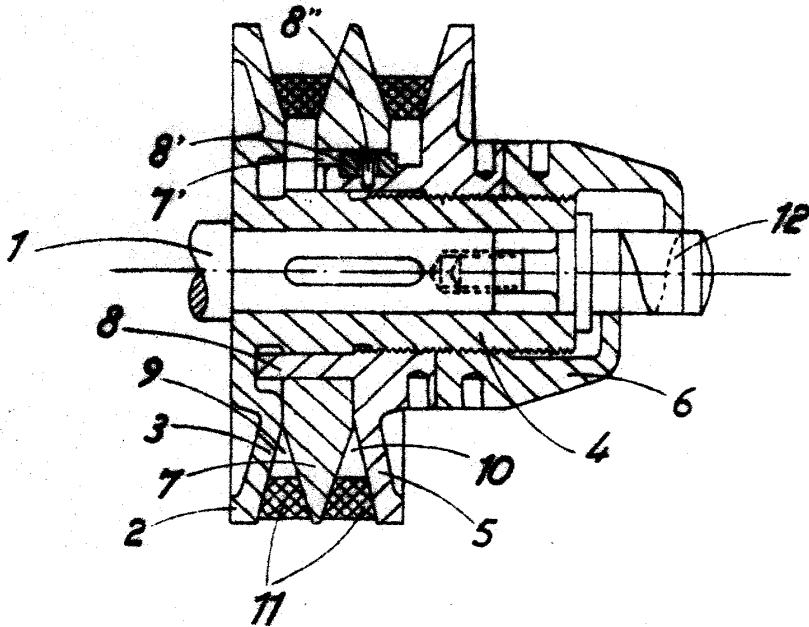
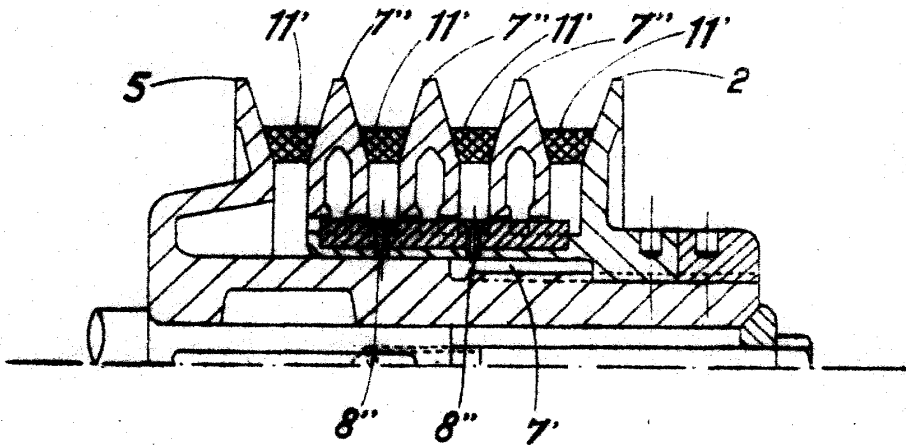


FIG.2



ESCALA VARIABLE
Barcelona 22 ABR. 1944,